

**PENERAPAN LOGIKA FUZZY PADA KENDALI LENGAN ROBOT
BERBASIS PENGENALAN GERAK DENGAN *JOYSTICK*
*ACCELEROMETER***

*Implementation of Fuzzy Logic on Robot Arm Control Based on Gesture Recognition
Using Accelerometer Joystick*

TUGAS AKHIR

Diajukan sebagai salah satu syarat untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik pada Fakultas Elektro
dan Komunikasi Institut Teknologi Telkom

Disusun oleh:

MUHAMMAD HARITS R.

115080125



**INSTITUT TEKNOLOGI
TELKOM**

FAKULTAS ELEKTRO DAN KOMUNIKASI

INSTITUT TEKNOLOGI TELKOM

BANDUNG

2013